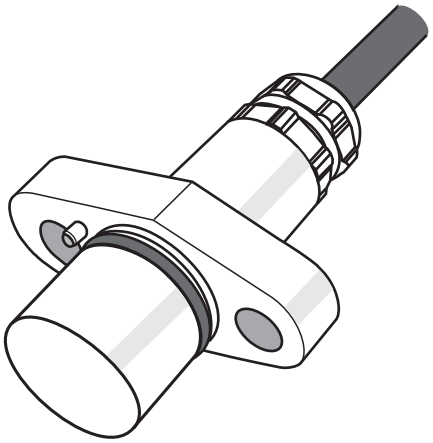
2-Kanal Drehzahlsensor
GEL 2477

Sensor mit Impulsvervielfachung

LENORD +BAUER
... automates motion.

Deutsch

Betriebsanleitung



D-71B-2477 (1.2)

Herausgeber:

Lenord, Bauer & Co. GmbH
Dohlenstraße 32
46145 Oberhausen ● Deutschland
Telefon: +49 208 9963–0 ● Telefax: +49 208 676292
Internet: www.lenord.de ● E-Mail: info@lenord.de

Dok.-Nr. D-71B-2477 (1.2)

Inhalt

1 Zu dieser Betriebsanleitung 5
1.1 Allgemeines 5
1.2 Gültigkeit 5
1.3 Zielgruppe 5
1.4 Abkürzungen und Begriffserläuterungen 5
1.5 Symbole, Auszeichnungen, Hinweise 6

2 Produktbeschreibung 7
2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung 7
2.2 Übersicht 7
2.3 Funktion 7
2.4 Herstellererklärung 8
2.5 Lieferumfang 8
2.6 Typenschild 8
2.7 Typenschlüssel 9

3 Vermeidung von Sachschäden und Fehlfunktionen 10
3.1 Hinweise für Betreiber und Hersteller 10
3.2 Veränderungen und Umbauten 10
3.3 Gefahrenquellen 10
3.3.1 Schutzkappe 10
3.3.2 Messfläche 10
3.3.3 Luftspalt zwischen Messfläche und Messzahnrad 11
3.3.4 Elektrostatische Entladung 11
3.3.5 Kabelverschraubung 11
3.3.6 Kabelführung 11
3.3.7 Verschmutzung 11
3.3.8 Messzahnrad 12
3.3.9 Einbaulage des Drehzahlsensors und Drehrichtung des Zahnrades 12
3.3.10 Abdichtung 12
3.4 Hinweise zur elektromagnetischen Verträglichkeit 12

4 Montage 14
4.1 Hinweise 14
4.2 Aufnahmevorrichtung vorbereiten 14
4.3 Drehzahlsensor montieren 15
4.4 Kabel verlegen 16
4.5 Drehzahlsensor anschließen und prüfen 16

5 Anschlussbelegung 17

6 Handhabung 18
6.1 Wartung 18
6.2 Reinigung 18
6.3 Demontage 18
6.4 Entsorgung 18

7 Störungsbehebung 19

8 Anhang 20

8.1 Technische Daten 20
8.2 Maßzeichnung 22
8.3 Einbauzeichnung 23
8.4 Ausgangssignale 24
8.4.1 Signalpegel für Signalmuster V / X 24
8.4.2 Signalmuster 24

1 Zu dieser Betriebsanleitung

1.1 Allgemeines

Diese Betriebsanleitung ist Teil des Produkts und beschreibt den sicheren Betrieb.

- ▶ Lesen Sie die Betriebsanleitung vor der Montage aufmerksam durch.
- ▶ Bewahren Sie die Betriebsanleitung während der Lebensdauer des Produkts auf.
- ▶ Stellen Sie sicher, dass die Betriebsanleitung dem Personal jederzeit zugänglich ist.
- ▶ Geben Sie die Betriebsanleitung an jeden nachfolgenden Besitzer oder Benutzer des Produkts weiter.
- ▶ Fügen Sie jede vom Hersteller erhaltene Ergänzung ein.
- ▶ Lesen und befolgen Sie die Vorgaben aus der Betriebsanleitung, um Schäden am Produkt und Fehlfunktionen zu vermeiden.

1.2 Gültigkeit

Diese Betriebsanleitung gilt für die Standardausführung des Produkts. Dazu gehören alle Typen, die n i c h t mit einem **Y** hinter der Produktnummer im Typenschlüssel gekennzeichnet sind (siehe Abschnitt 2.7 → Seite 9).

Ein mit Y gekennzeichnetes Produkt ist eine kundenspezifische Ausführung mit einer Sonderkonfektionierung und/oder geänderten technischen Spezifikationen. Je nach kundenspezifischer Änderung können weitere oder andere Unterlagen gültig sein.

1.3 Zielgruppe

Diese Betriebsanleitung richtet sich an Elektro-Fachkräfte und Monteure, die die Berechtigung haben, gemäß den sicherheitstechnischen Standards Geräte und Systeme zu montieren, elektrisch anzuschließen, in Betrieb zu nehmen und zu kennzeichnen, sowie an den Betreiber und Hersteller der Anlage.

1.4 Abkürzungen und Begriffserläuterungen

AC	Wechselstrom
DC	Gleichstrom
EGB	Elektrostatisch gefährdete Bauelemente
ESD	Electro-static discharge, Englisch für elektrostatische Entladung
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
Maßverkörperung	Allgemeine Bezeichnung für Messzahnrad, Zahnstange oder Schlitzscheibe In dieser Anleitung wird das Messzahnrad näher ausgeführt. Die Anmerkungen gelten analog auch für andere Maßverkörperungen.

Kanal	In dieser Anleitung werden die Ausgangssignale mit Kanal 1 und Kanal 2 bezeichnet und sind gleichbedeutend mit Spur A und Spur B.

1.5 Symbole, Auszeichnungen, Hinweise

Die folgenden Symbole, Auszeichnungen und Hinweise werden in dieser Betriebsanleitung verwendet, damit Sie bestimmte Informationen schneller erkennen können:

HINWEIS	Hinweise zur Vermeidung von Sachschäden
►	Auszuführender Arbeitsschritt
→ Seite 6	Seitenverweis auf einen anderen Teil dieser Betriebsanleitung

2 Produktbeschreibung

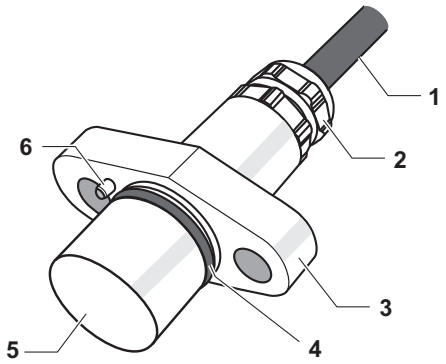
2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Drehzahlsensor ist ausschließlich für Messaufgaben im industriellen und gewerblichen Bereich vorgesehen. Er wird in eine Anlage eingebaut und erfordert den Anschluss an eine spezielle Auswertelektronik, die beispielsweise in einer Positioniersteuerung oder einem elektronischen Zähler enthalten ist.

Eine andere Verwendung gilt als nicht bestimmungsgemäß.

2.2 Übersicht

Der Drehzahlsensor ist für die berührungslose Drehzahl-Messung von Rotationsbewegungen vorgesehen.



1 Anschlusskabel
2 Kabelverschraubung
3 Flansch
4 Dichtring
5 Messfläche (ohne Schutzkappe)
6 Indexstift

Der Drehzahlsensor wird mit dem Flansch (3) an der vorgesehenen Aufnahmevorrichtung befestigt. Der Dichtring (4) dichtet die Aufnahmevorrichtung ab. Durch den Indexstift (6) wird der Drehzahlsensor in der Aufnahmevorrichtung richtig positioniert. Der Flansch des Drehzahlsensors ist an einer Seite abgeflacht, diese so genannte sichtbare Fläche erleichtert die Bestimmung der Einbaulage.

Die integrierte Elektronik wird über das Anschlusskabel (1) mit Spannung versorgt. Die Kabelverschraubung (2) fixiert das Anschlusskabel am Drehzahlsensor und dichtet den Drehzahlsensor ab.

2.3 Funktion

Das im Drehzahlsensor integrierte, permanente Magnetfeld wird durch das rotierende Messzahnrad moduliert. Die integrierte Elektronik setzt die Magnetfeldänderung in ein- oder zwei-kanalige Rechtecksignale um, die über das Anschlusskabel an die separate Auswertelektronik weitergeleitet werden.

Die gemessene Impulszahl entspricht exakt der Zähnezahl des Messzahnrads. Die ausgegebene Impulszahl ist abhängig vom vorhandenen Vervielfachungsfaktor (2, 4, 8; siehe Typenschlüssel → Seite 9)

Für die Speisung des Drehzahlsensors, die Auswertung der Impulszahlen und den Aufbau des Regelkreises ist eine separate Elektronik erforderlich.

2.4 Herstellererklärung

Die Herstellererklärung gemäß EMV-Richtlinie 2004/108/EG finden Sie im Internet unter www.lenord.de.

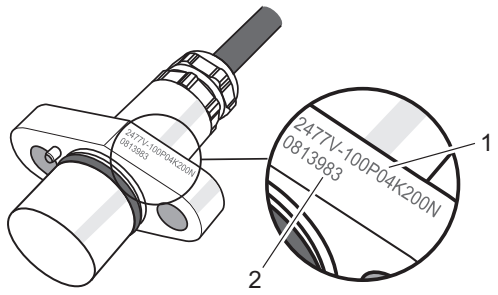
2.5 Lieferumfang

Zum Lieferumfang gehören folgende Komponenten:

- Drehzahlsensor mit Anschlusskabel und aufgesetzter Schutzkappe, verpackt in einem ESD-Schutzbeutel
- Diese Betriebsanleitung

2.6 Typenschild

Auf dem Drehzahlsensor befinden sich folgende Kennzeichnungen:



1 Typenschlüssel
2 Seriennummer

2.7 Typenschlüssel

	Signalmuster						
	V 2-Kanal Rechtecksignale mit 90° Phasenversatz						
	X 2-Kanal Rechtecksignale mit 90° Phasenversatz und deren inversen Signale						
		Modul m					
		100 Modul 1,00					
			Kabelschirm				
			L Am Sensorgehäuse aufgelegt				
			P Am Sensorgehäuse nicht aufgelegt				
				Faktor			
				02 Vervielfachungsfaktor 2			
				04 Vervielfachungsfaktor 4			
				08 Vervielfachungsfaktor 8			
					Kabelabgang		
					K Kabelverschraubung		
					W Wellrohrverschraubung		
					G Gummischlauchanschluss		
						Kabellänge L	
						000 Kabellänge in cm	
							Konfektionierung
							N Standardausführung
							S Sonderausführung
2477	_	_ _ _	_	_ _	_	_ _ _	_

Deutsch

3 Vermeidung von Sachschäden und Fehlfunktionen

3.1 Hinweise für Betreiber und Hersteller

Personal-Qualifikation

- ▶ Stellen Sie sicher, dass folgende Anforderungen erfüllt sind:
  - – Montage, Betrieb, Instandhaltung und Demontage werden von ausgebildetem und geschultem Fachpersonal ausgeführt oder durch eine verantwortliche Fachkraft kontrolliert.
  - – Das Personal ist im Bereich elektromagnetische Verträglichkeit und im Umgang mit elektrostatisch gefährdeten Bauteilen geschult.
- ▶ Stellen Sie dem Personal alle anwendbaren Unfallverhütungs- und Sicherheitsvorschriften zur Verfügung.
- ▶ Stellen Sie sicher, dass das Personal mit allen anwendbaren Unfallverhütungs- und Sicherheitsvorschriften vertraut ist.

3.2 Veränderungen und Umbauten

Unsachgemäße Veränderungen oder Umbauten können das Produkt beschädigen.

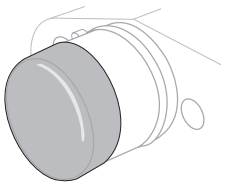
HINWEIS Nehmen Sie keine Veränderungen und Umbauten am Produkt vor, mit Ausnahme von in dieser Betriebsanleitung beschriebenen Tätigkeiten.

3.3 Gefahrenquellen

Der Drehzahlsensor ist ein empfindliches Messgerät, denn das aktive, magnetische Sensorelement liegt dicht unter der Messfläche. Mechanische Beschädigung kann schnell zum Ausfall des Messsystems führen.

3.3.1 Schutzkappe

Der Drehzahlsensor wird mit einer Schutzkappe ausgeliefert, um eine Beschädigung der empfindlichen Messfläche zu vermeiden.



- ▶ Entfernen Sie die Schutzkappe erst unmittelbar vor der Montage.
- ▶ Wenn Sie einen funktionsfähigen Drehzahlsensor demontieren, setzen Sie die Schutzkappe nach der Demontage sofort wieder auf.

3.3.2 Messfläche

Der Drehzahlsensor ist an seiner Messfläche stark magnetisch. Bei Annäherung an metallische Gegenstände kann es dabei schnell zu einer Berührung kommen. Bei Be-

rührung beispielsweise mit dem Messzahnrad oder aufgrund von anderen mechanischen Stößen kann die Messfläche beschädigt werden.

HINWEIS Achten Sie darauf, dass die Messoberfläche nicht mit anderen Gegenständen in Berührung kommt.

3.3.3 Luftspalt zwischen Messfläche und Messzahnrad

Ein zu großer Luftspalt, d. h. ein zu großer Abstand zwischen Messfläche und Messzahnrad, kann zum Verlust des Messsignals führen.

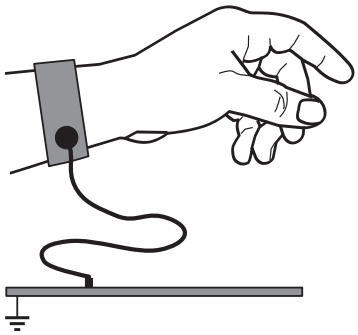
Bei einem zu kleinen Luftspalt kann durch einen Höhenschlag das Messzahnrad die Messfläche berühren.

▶ Stellen Sie sicher, dass der Luftspalt zwischen Messfläche und Messzahnrad im **zulässigen Bereich** liegt (siehe Tabelle → Seite 15).

3.3.4 Elektrostatische Entladung

Elektrostatische Entladung kann die elektronischen Komponenten zerstören.

HINWEIS Berühren Sie die Steckerstifte und Anschlussdrähte nur bei geeigneter Körper-Erdung, beispielsweise über ein EGB-Armband:



3.3.5 Kabelverschraubung

Die Kabelverschraubung dichtet den Sensor gegen Feuchtigkeit und Staub ab. Beim Aufschrauben kann die Messelektronik beschädigt werden.

▶ Schrauben Sie die Kabelverschraubung nicht auf.

3.3.6 Kabelführung

Das Anschluss-Kabel kann bei zu starker Biegung beschädigt werden.

HINWEIS Beachten Sie den minimalen Biegeradius (siehe Technische Daten → Seite 20f).

3.3.7 Verschmutzung

Eine Ansammlung von ferromagnetischem Material zwischen der Messfläche und den Zähnen der Maßverkörperung kann dazu führen, dass der Sensor den Wechsel von Zahn zu Zahnlücke nicht eindeutig erkennen kann.

▶ Prüfen Sie den Sensor regelmäßig auf Verschmutzung und reinigen Sie ihn wenn nötig (siehe*Reinigung* → Seite 18).

3.3.8 Messzahnrad

Passende Zahnräder können nach Kundenangaben bei Lenord + Bauer gefertigt werden. Bei eigener Anfertigung beachten Sie bitte folgende Punkte:

- Die Zahnräder müssen aus ferromagnetischem Stahl mit Evolventenverzahnung, Schlitzverzahnung oder ähnlich hergestellt werden. Module von 1,0 bis 3,5 können verwendet werden.
- Mechanische Ungenauigkeiten in der Zahnperiode, der Zahnform und der Rundheit beeinträchtigen die Messgenauigkeit.

▶ Benutzen Sie das Zahnrad nur als Messzahnrad, damit sich die Zähne nicht abnutzen.

3.3.9 Einbaulage des Drehzahlsensors und Drehrichtung des Zahnrades

Für Drehzahlsensoren mit 2 um 90° phasenverschobenen Signalen wird die Zählrichtung durch die Drehrichtung des Zahnrades und die Einbaulage des Sensors bestimmt.

ⓘ Überprüfen Sie, ob die Bohrungen in der Aufnahmevorrichtung gemäß Bohrbild (8.3 → Seite 23) ausgeführt sind und beachten Sie dabei die Drehrichtung des Zahnrades.

3.3.10 Abdichtung

Zur Abdichtung des Einbauraumes ist der Drehzahlsensor ist mit einem Dichtring ausgestattet.

▶ Sehen Sie an der Montagebohrung der Aufnahmevorrichtung eine Einführschräge vor, um das Einsetzen des Sensors zu erleichtern und eine Beschädigung des Dichtrings zu vermeiden.

▶ Überprüfen Sie, ob die Wandstärke der Aufnahmevorrichtung mindestens 5 mm beträgt, um eine ausreichende Abdichtung zu erzielen.

▶ Wenn für die Befestigung Durchgangslöcher verwendet werden, dichten Sie die Schrauben mit Dichtmittel ab.

3.4 Hinweise zur elektromagnetischen Verträglichkeit

Zur Verbesserung des elektromagnetischen Umfelds beachten Sie bitte folgende Einbauhinweise:

▶ Verwenden Sie nur Stecker mit Metallgehäuse oder einem Gehäuse aus metallisiertem Kunststoff sowie abgeschirmte Kabel.

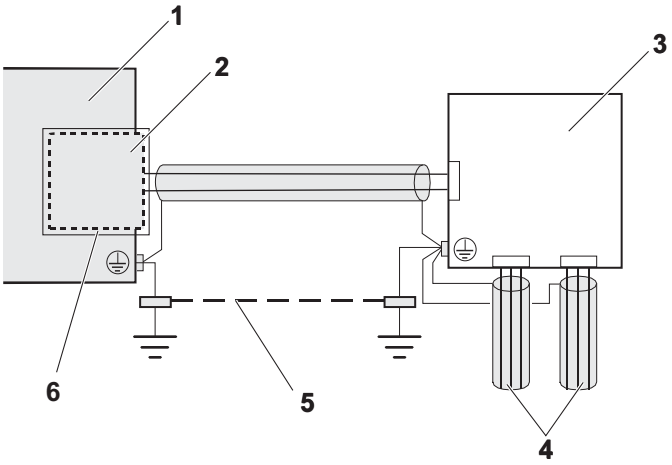
▶ Legen Sie den Schirm, wenn im Schirmkonzept vorgesehen, am Steckergehäuse auf.

▶ Legen Sie die Schirme großflächig auf.

▶ Halten Sie alle ungeschirmten Leitungen so kurz wie möglich.

▶ Führen Sie die Erdungsverbindungen mit großem Querschnitt aus (z. B. als induktionsarmes Masseband oder Flachbandleiter) und halten Sie sie kurz.

- Wenn zwischen Maschinen- und Elektronik-Erdanschlüssen Potenzialdifferenzen bestehen , sorgen Sie dafür, dass über den Kabelschirm keine Ausgleichsströme fließen können.
  Verlegen Sie dazu z. B. eine Potenzialausgleichsleitung mit großem Querschnitt oder verwenden Sie Kabel mit getrennter 2-fach Schirmung.
  Bei Kabeln mit getrennter 2-fach Schirmung legen Sie die Schirme nur auf jeweils einer Seite auf.



1 Maschine
2 GEL 2477
3 Auswertelektronik
4 Steuerleitungen
5 Potenzialausgleichsleitung (nur bei extremen Störpegeln)

- Der Sensor ist Teil einer Maschine bzw. Anlage. Binden Sie den Potenzialausgleich für den Sensor in das Gesamtschirmkonzept ein.
- Verlegen Sie Signal- und Steuerleitungen von den Leistungskabeln räumlich getrennt. Ist dies nicht möglich, verwenden Sie paarig verseilte und geschirmte Leitungen und/oder verlegen Sie die Geber-Leitung in einem Eisenrohr.
- Stellen Sie sicher, dass extern Schutzmaßnahmen gegen Stoßspannungen ("Surge") durchgeführt wurden (EN 61000-4-5).

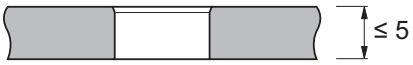
4 Montage

4.1 Hinweise

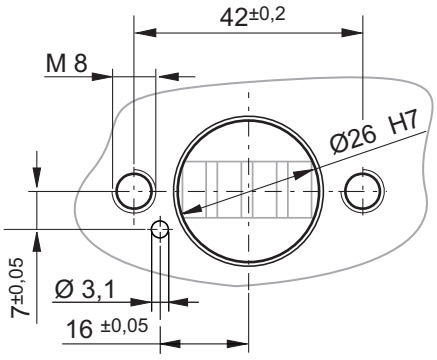
HINWEIS

- Achten Sie darauf, dass die Messfläche nicht mit anderen Gegenständen in Berührung kommt.
- Berühren Sie Steckerstifte und Anschlussdrähte nur bei geeigneter Körper-Erdung, beispielsweise über ein EGB-Armband, um eine Beschädigung der elektronischen Komponenten durch elektrostatische Entladung zu vermeiden.
- Stellen Sie sicher, dass der Luftspalt d zwischen Messfläche und Maßverkörperung nach dem Einbau des Drehzahlsensors im zulässigen Bereich liegt, um eine einwandfreie Funktion zu gewährleisten.
- Überprüfen Sie, ob die Wandstärke der Aufnahmevorrichtung mindestens 5 mm beträgt, um eine ausreichende Abdichtung zu erzielen.
- Sehen Sie an der Montagebohrung der Aufnahmevorrichtung eine Einführschräge vor, um das Einsetzen des Sensors zu erleichtern und eine Beschädigung des Dichtrings zu vermeiden .
- Stellen Sie sicher, dass der Drehzahlsensor nach der Montage korrekt sitzt, um eine einwandfreie Funktion zu gewährleisten.

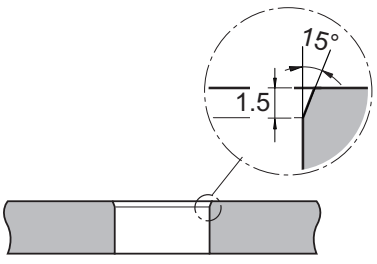
4.2 Aufnahmevorrichtung vorbereiten



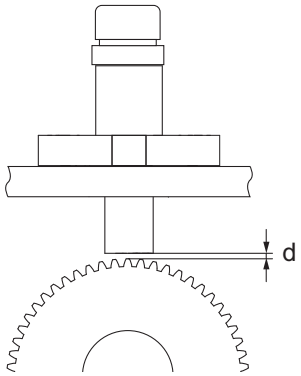
2. Wandstärke der Aufnahmevorrichtung prüfen



1. Bohrungen vornehmen



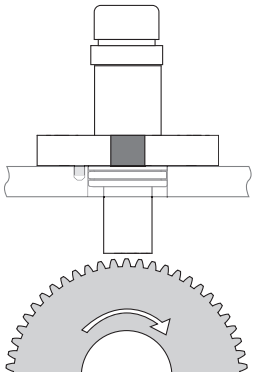
3. Einführschräge vorsehen



4. Einhaltung des zulässigen Luftspalts prüfen

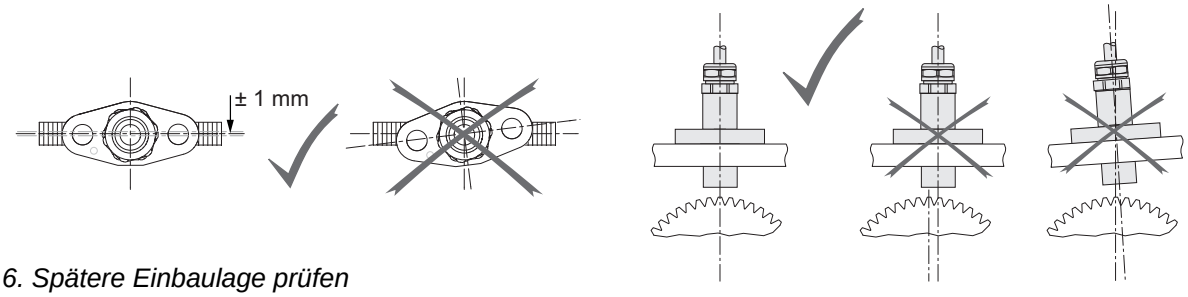
Der zulässige Luftspalt d ist abhängig vom Modul des Messzahnrads

Modul	Zulässiger Luftspalt d
1,0	0,4…1,0 mm, optimal 0,8 mm



5. Drehrichtung prüfen

Wenn sich das Meßzahnrad im Urzeigersinn dreht, muss die markierte Fläche sichtbar sein.

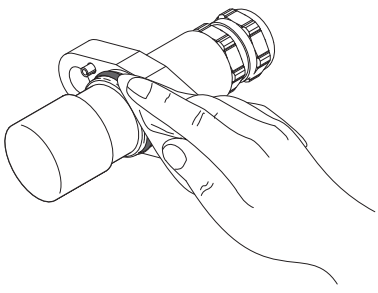


6. Spätere Einbaulage prüfen

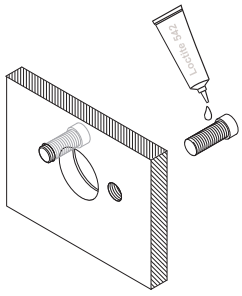
4.3 Drehzahlsensor montieren

Werkzeuge und Hilfsmittel (nicht im Lieferumfang enthalten):

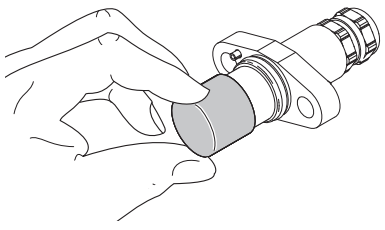
1. Drehmomentschlüssel
2. 2 Schrauben M8 x 20 EN ISO 4762 mit Unterlegscheibe und Federring
3. Mehrzweck-Fett
4. Dichtmittel für Befestigungsschrauben, wenn Durchgangslöcher verwendet werden (empfohlen: Loctite 542).



1. Dichtring fetten



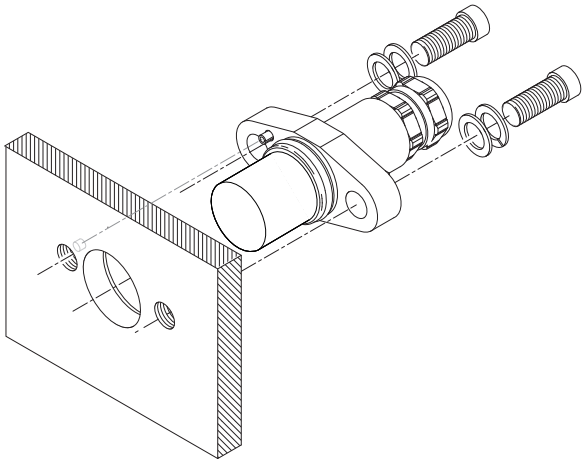
2. Wenn Durchgangslöcher vorgesehen sind, Schrauben abdichten.



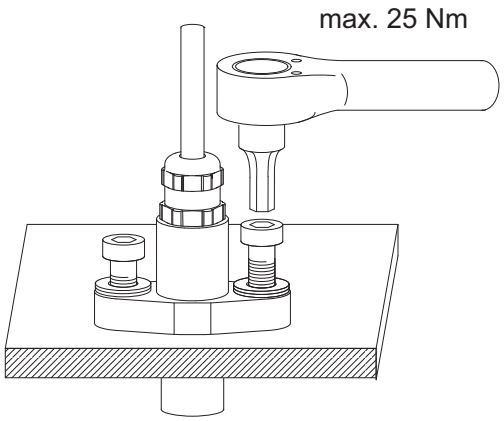
3. Schutzkappe abnehmen

HINWEIS Schrauben vorsichtig anziehen, um Beschädigungen am Sensor und Fehlfunktionen zu vermeiden.

Drehzahlsensor vorsichtig in die Aufnahmevorrichtung setzen, so dass der Indexstift in die vorgesehene Bohrung gleitet.



4. Sensor einsetzen und mit 2 Schrauben, Unterlegscheiben und Federringen fixieren.



5. Schrauben mit maximal 25 Nm anziehen.

4.4 Kabel verlegen

HINWEIS Beachten Sie den minimalen Biegeradius, damit das Anschlusskabel nicht durch eine zu starke Krümmung beschädigt wird (siehe Technische Daten → Seite 20f).

- ▶ Verlegen Sie die Kabel unter Beachtung der Hinweise zur elektromagnetischen Verträglichkeit (→ Seite 12).
- ▶ Sichern Sie das Anschlusskabel an geeigneten Haltepunkten.

4.5 Drehzahlsensor anschließen und prüfen

- ▶ Prüfen Sie, ob alle Kabel korrekt verlegt sind.
- ▶ Schließen Sie den Drehzahlsensor entsprechend der Anschlussbelegung korrekt an (→ Seite 17).
- ▶ Schließen Sie ein geeignetes Messgerät an, z. B. ein Oszilloskop.
- ▶ Drehen Sie das Messzahnrad langsam und beobachten Sie dabei auf dem Messgerät das Ausgangssignal.

  Bei korrekter Funktion wird ein einwandfreies Rechtecksignal angezeigt (→ Seite 24).

5 Anschlussbelegung

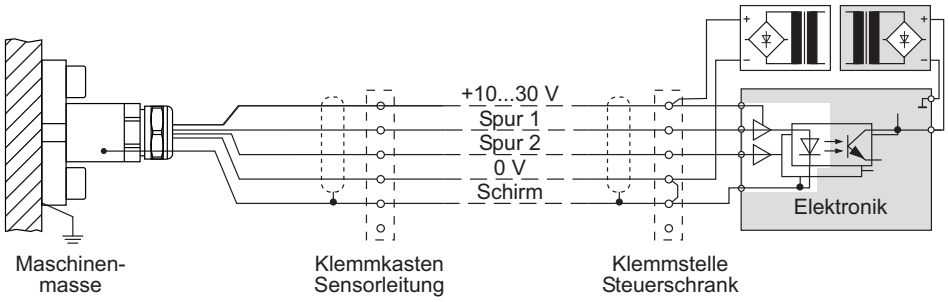
Der Anschluss richtet sich nach dem Signalmuster des Drehzahlsensors:

Anschlussbelegung

Signal	V	X
Kanal 1	gelb	gelb
Kanal 2	weiß	weiß
Kanal $\overline{1}$	-	schwarz
Kanal $\overline{2}$	-	braun
GND (0 V)	blau	blau
+ U_B (10…30 V DC)	rot	rot
Kabel / Schirme	1 / 1	1 / 1

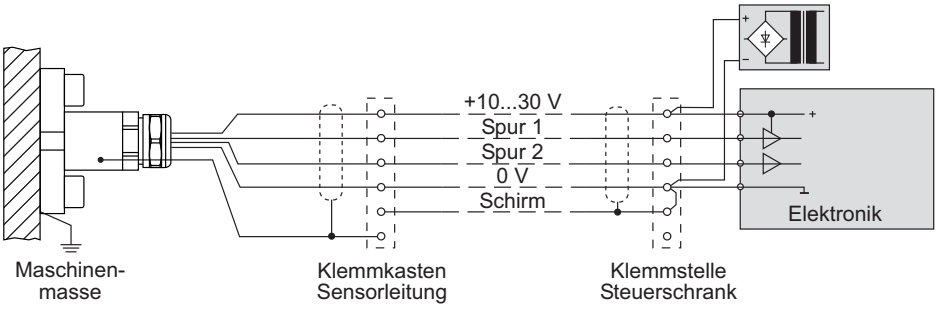
Beispiele Spannungsversorgung

1. Spannungsversorgung von Drehzahlsensor und Auswertelektronik sowie Signaleingang galvanisch getrennt (GEL 2477V...)



2. Gemeinsame Spannungsversorgung für Drehzahlsensor und Auswertelektronik (GEL 2477V...)

   Der Signaleingang ist galvanisch nicht getrennt und der Schirm nicht durchgängig verbunden.



6 Handhabung

HINWEIS

Bei allen Arbeiten am Sensor, beachten Sie Folgendes:

– Stellen Sie sicher, dass die Messfläche des Drehzahlsensors nicht in Kontakt mit anderen ferromagnetischen Gegenständen kommen kann.

– Berühren Sie die Steckerstifte und Anschlussdrähte nur bei geeigneter Körper-Erdung, um eine Beschädigung der elektronischen Komponenten durch elektrostatische Entladung zu vermeiden.

6.1 Wartung

Der Drehzahlsensor enthält keine beweglichen Teile und ist daher weitestgehend wartungsfrei.

▶ Prüfen Sie Drehzahlsensor und Anschlusskabel regelmäßig auf Beschädigungen. Tauschen Sie einen defekten oder fehlerhaften Drehzahlsensor aus.

▶ Wechseln Sie einen beschädigten Stecker (nicht Bestandteil des Lieferumfangs). Berücksichtigen Sie, dass Sie dabei die Länge des Anschlusskabels kürzen müssen.

6.2 Reinigung

▶ Reinigen Sie den Drehzahlsensor regelmäßig mit Wasser oder einem nicht korrodierenden Reinigungsmittel. Verwenden Sie **keinen** Hochdruck-Reiniger.

▶ Wurde die Steckerverbindung getrennt, vermeiden Sie, dass Wasser, Schmutz oder andere Substanzen in die offenen Teile eindringen.

6.3 Demontage

▶ Trennen Sie die Anschlussverbindung des Sensors und lösen Sie das Anschlusskabel.

▶ Lösen und entfernen Sie die beiden Montageschrauben.

▶ Entnehmen Sie den Drehzahlsensor aus der Aufnahmevorrichtung.

▶ Wenn der Drehzahlsensor weiter verwendet werden soll, setzen Sie die mitgelieferte Schutzkappe auf das Sensorrohr oder sorgen Sie für einen vergleichbaren Schutz der Messfläche.

6.4 Entsorgung

▶ Entsorgen Sie einen defekten Sensor nach den regionalen Vorschriften für Elektro- und Elektronikgeräte.

7 Störungsbehebung

Störung	Mögliche Ursachen	Abhilfe
Kein Ausgangssignal	Elektrische Verbindung defekt	▶ Prüfen Sie alle elektrischen Anschlüsse zwischen Sensor und Stromversorgung sowie der Auswertelektronik auf Korrektheit, Kontakt-Sicherheit und Trockenheit.
	Falscher Luftspalt zwischen Messoberfläche und Messzahnrad	▶ Prüfen Sie, ob der erforderliche Wert bei allen (klimatischen) Bedingungen eingehalten wird, gültig für eine volle Zahnradumdrehung. ▶ Prüfen Sie, ob der Sensor korrekt montiert ist, d. h. mittig über dem Zahnrad sitzt und nicht verkippt ist (siehe Einbauzeichnung → Seite 23 ▶ Prüfen Sie mit einem Drehmomentschlüssel, ob die Befestigungsschrauben am Sensorflansch mit einem Drehmoment von 25 Nm angezogen sind.
	Messoberfläche und Messzahnrad beschädigt	▶ Wechseln Sie das beschädigte Bauteil. ▶ Ermitteln Sie die Ursache für die Beschädigung und stellen Sie diese ab.
Zählrichtung nicht korrekt	Kanalzuordnung vertauscht	▶ Prüfen Sie die Anschlüsse der Kanäle und vertauschen Sie diese gegebenenfalls.
	Einbaulage des Sensors stimmt nicht mit Drehrichtung des Zahnrades überein.	▶ Prüfen Sie ob die Einbaulage des Sensors (Indexstift) und die Drehrichtung des Zahnrades mit der Einbauzeichnung (→ Seite 23) übereinstimmen. Falls nicht, demontieren Sie den Sensor und führen Sie die Bohrungen entsprechend der Einbauzeichung aus.

8 Anhang

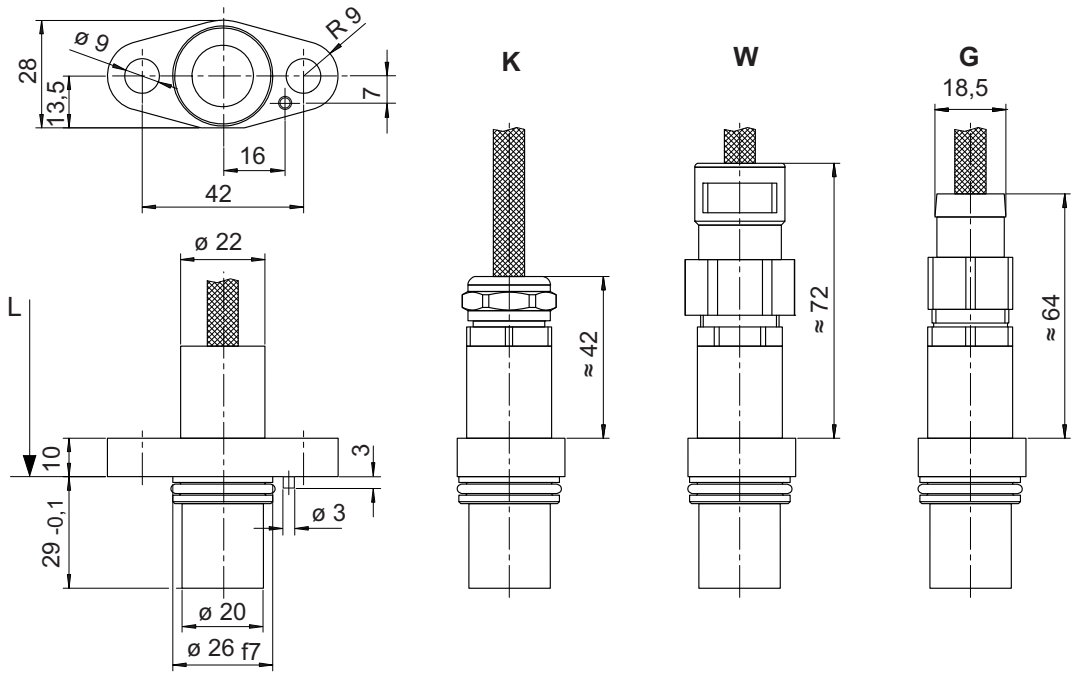
8.1 Technische Daten

Signalmuster	**V**	**X**
Elektrische Daten		
Versorgungsspannung U_B (verpolungsgeschützt)	10 ... 30 V DC	
Stromaufnahme pro Kanal I_B (ohne Last)	≤ 50 mA	
Ausgangssignal (kurzschlussfest)	Rechtecksignale	
Ausgangssignalpegel High (1)	≥ U_B - 0,8 V	
Ausgangssignalpegel Low (1)	≤ 0,5 V	
Ausgangsstrom pro Kanal	≤ 20 mA	
Eingangsfrequenz Messzahnrad	0 ... 25 kHz	
Ausgangsfrequenz (2)	0...50 kHz / 0...100 kHz / 0...200 kHz	
Tastverhältnis (abhängig von Messzahnrad und Luftspalt)	50% ± 30 %	
Phasenversatz	typ. 90°	
Flankensteilheit (2 m Kabel)	≥ 10 V/µs	
Elektromagnetische Verträglichkeit	Schienenfahrzeuge (EN 50121-3-2) Industrieanwendungen (EN 61000-6-1 bis 4)	
Isolationsfestigkeit	500 V AC (EN 60439-1)	

(1) Ausgangssignalpegel abhängig vom Ausgangsstrom und der Temperatur
(2) Endwert der Ausgangsfrequenz je nach Faktor (2x, 4x, 8x) und abhängig von Kabellänge, Last und der Temperatur

Signalmuster	**V**	**X**
Mechanische Daten		
Modul m Messzahnrad	1,00	
Zulässiger Luftspalt (für Modul m)	0,8 mm (0,4...1,0 mm)	
Breite Messzahnrad	≥ 10 mm (kleinere auf Anfrage)	
Zahnform Messzahnrad	Evolventenverzahnung nach DIN 867, Schlitzscheibe (auf Anfrage)	
Material Messzahnrad	Ferromagnetischer Stahl	
Arbeits- und Betriebstemperatur	-40°C ... +120 °C	
Lagertemperatur	-40°C ... +120 °C	
Schutzart	IP 68	
Vibrationsfestigkeit	EN 61373 Kat. 3	
Schockfestigkeit	EN 61373 Kat. 3	
Typprüfung	EN 50155	
Gehäusematerial Sensor	Edelstahl	
Masse Sensor (2 m Kabel, ohne Stecker)	ca. 500 g	
Elektrischer Anschluss		
Kabel	Kabel halogenfrei und geschirmt (Spezifikation auf Anfrage), Kabelabgang gerade oder seitlich	
Kabellänge	≤ 100 m	
Kabeldurchmesser	8,1 mm	
Kabelquerschnitt	6 x 1,0 mm^2	
Biegeradius statisch/dynamisch	24 mm / 41 mm	

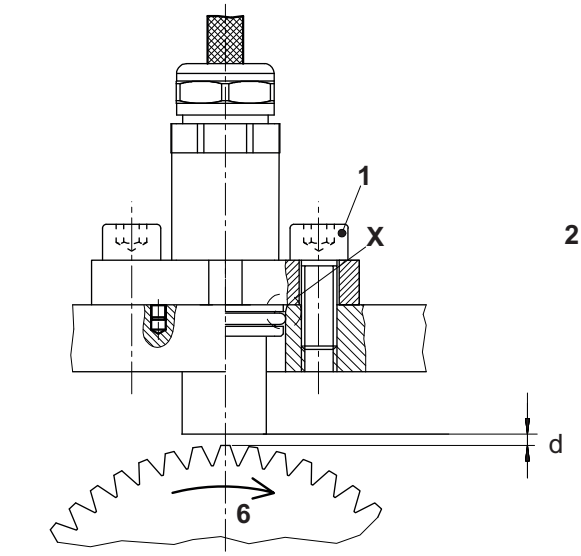
8.2 Maßzeichnung

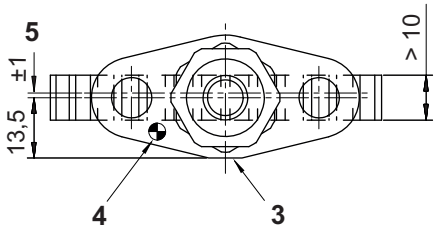


alle Maße in mm

K	Kabelverschraubung M20 x 1,5
W	Wellrohrverschraubung Nennweite DN 12
G	Gummischlauchanschluss-Stutzen Nennweite DN 18
L	Kabel-Länge
≈	Circa-Maß

8.3 Einbauzeichnung





X Einführschräge

d Zulässiger Luftspalt (siehe Tabelle → Seite 15)

1 Befestigungsschraube (empfohlen: M8 x 20, EN ISO 4762)

2 Dichtring 21 x 2,5, NBR

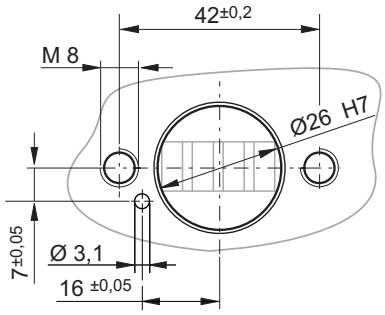
3 Sichtbare Fläche(1)

4 Indexstift

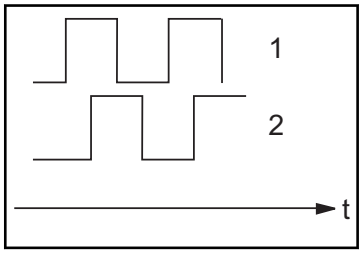
5 Axialer Versatz

6 Drehrichtung des Zahnrads: vorwärts

Bohrbild



Signal für Vorwärtsfahrt

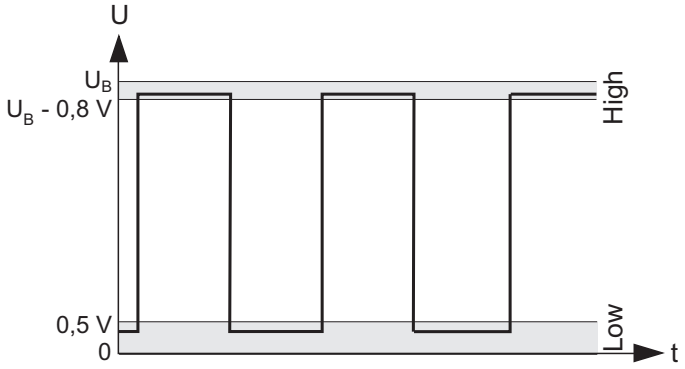


(1) Mit Blick auf die sichtbare Fläche werden die Signale in Vorwärtsrichtung ausgegeben, wenn das Zahnrad im Uhrzeigersinn dreht.

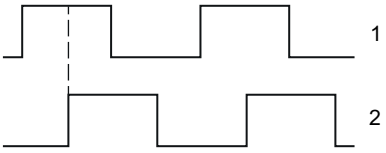
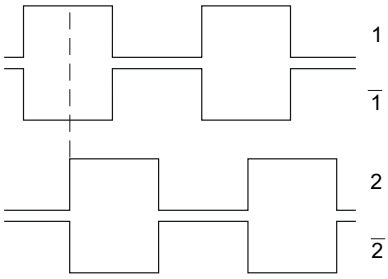
Deutsch

8.4 Ausgangssignale

8.4.1 Signalpegel für Signalmuster V / X



8.4.2 Signalmuster

V (U_B: 10 ... 30 V DC)	**X** (U_B: 10 ... 30 V DC)
	

Erläuterungen

1, 2 = Kanal 1, Kanal 2

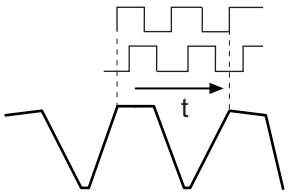
$\overline{1}$, $\overline{2}$ = inverse Kanäle

U_B = Versorgungsspannung

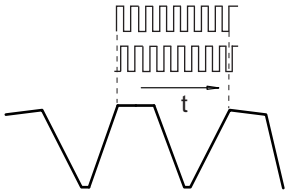
Abhängig vom Vervielfachungsfaktor werden folgende Signale ausgegeben:

Ausgangssignale

Faktor 02



Faktor 08

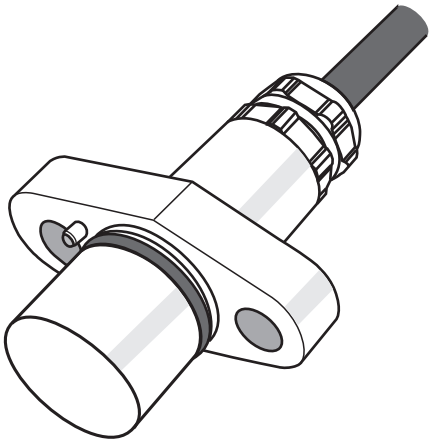


2-channel speed sensor
GEL 2477

Sensor with pulse multiplier

LENORD +BAUER
... automates motion.

Operating instructions



English

D-71B-2477 (1.2)

Right to technical changes and errors reserved.

2012-02

English

Device manufacturer and publisher:

Lenord, Bauer & Co. GmbH
Dohlenstraße 32
46145 Oberhausen ● Deutschland
Phone: +49 208 9963–0 ● Fax: +49 208 676292
Internet: www.lenord.de ● E-Mail: info@lenord.de

Doc. no. D-71B-2477 (1.2)

Table of contents

1 About these operating instructions 29
1.1 General information 29
1.2 Validity 29
1.3 Target group 29
1.4 Abbreviations and glossary 29
1.5 Symbols, marks and notes 30

2 Product specification 31
2.1 Designated use 31
2.2 Overview 31
2.3 Function 31
2.4 Manufacturer's declaration 32
2.5 Scope of delivery 32
2.6 ID plate 32
2.7 Type code 33

3 Prevention of damage and malfunctions 34
3.1 Notes for operators and manufacturers 34
3.2 Modifications and conversions 34
3.3 Sources of hazards 34
3.3.1 Protective cap 34
3.3.2 Measuring surface 34
3.3.3 Air gap between measuring surface and target wheel 35
3.3.4 Electrostatic discharge 35
3.3.5 Cable gland 35
3.3.6 Cable duct 35
3.3.7 Contamination 35
3.3.8 Target wheel 36
3.3.9 Mounting position and direction of rotation 36
3.3.10 Sealing 36
3.4 Notes on electromagnetic compatibility 36

4 Assembly 38
4.1 Safety instructions 38
4.2 Preparing mounting device 38
4.3 Mounting speed sensor 39
4.4 Laying the cable 40
4.5 Connecting and testing the sensor 40

5 Connection 41

6 Information on handling 42
6.1 Maintenance 42
6.2 Cleaning 42
6.3 Removing 42
6.4 Disposal 42

7 Troubleshooting 43

8 Appendix 44
8.1 Technichal Data 44

8.2 Scale drawing 46
8.3 Assembly drawing and drilling plan 47
8.4 Output signals 48
8.4.1 Output level for signal pattern V / X 48
8.4.2 Signal pattern 48

1 About these operating instructions

1.1 General information

These Operating Instructions are part of the product and describe how to use it safely.

- ▶ Please read the Operating Instructions carefully before you begin assembly.
- ▶ Keep the Operating Instructions for the entire service life of the product.
- ▶ Make sure that the Operating Instructions are available to personnel at all times.
- ▶ Pass the Operating Instructions on to each subsequent owner or user of the product.
- ▶ Insert all additions received from the manufacturer.
- ▶ To avoid property damage or malfunctions, read and observe the specifications provided in these Operating Instructions.

1.2 Validity

These Operating Instructions apply to the standard design of the product. This includes all types that are n o t marked with a **Y** behind the product number in the type code (see section 2.7 → page 33).

A product marked with Y is a customised design with a special assembly and/or modified technical specifications. Depending on the customised modification, additional or other documents may be valid.

1.3 Target group

These operating instructions are intended for electrical specialists and mechanics who are authorised to mount and electrically connect devices and systems, to put them into operation, and to label them under the terms of safety-related standards, as well as machinery operators and manufacturers.

1.4 Abbreviations and glossary

AC	Alternating Current
Channel	The output signals in these operating instructions are labelled as channel 1 and channel 2, and are synonyms for track 1 and track 2 or track A and track B.
DC	Direct Current
D.P.	Diametric Pitch; characteristic of a toothed wheel which is used here for generating the count pulses Definition: $DP = N / PD_i = (N + 2) / OD_i$ with N = number of teeth, PD_i = pitch diameter in inches, OD_i = outside diameter in inches
ESD	Electrostatic Sensitive Devices
EMC	Electromagnetic Compatibility

Measuring scale	General term for target wheel, toothed rack or slotted disk This guide describes the target wheel in more detail. Comments contained in this document also apply to other measuring scales.
Module	Module (m); as DP but based on metric rating Definition: $m = 25.4 / DP = CP_m / \pi = OD_m / (N + 2)$ with CP_m = circular pitch (tooth period) in mm, OD_m = outside diameter in mm, N = number of teeth

1.5 Symbols, marks and notes

The following symbols, marks and notes are used in these operating instructions to enable you to recognise certain information more quickly:

NOTICE	Notes on how to avoid property damage
►	Step to be carried out
→ page 30	Page reference to another part of these operating instructions

2 Product specification

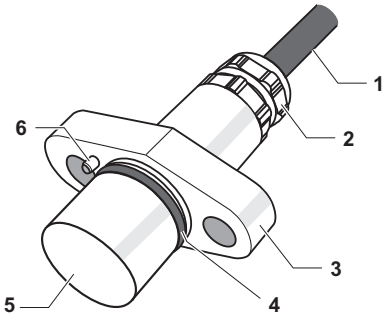
2.1 Designated use

The speed sensor is only intended to be used for measuring tasks in the industrial and commercial sectors. It is installed in a system and needs to be connected to special evaluation electronics that are contained, for instance, in a position control unit or an electronic counter.

Any other use is not considered to be designated use.

2.2 Overview

The speed sensor is intended for measuring the speed of rotational movements without making contact.



1 Connection cable
2 Cable gland
3 Flange
4 Sealing ring
5 Measuring surface (with protective cap removed)
6 Index pin

The speed sensor is attached to the corresponding mounting device with the flange (3). The sealing ring (4) seals the mounting device. The speed sensor is equipped with an index pin (6), which determines the mounting position of the speed sensor in the mounting device. The flange of speed sensor is flattened on one side, this so-called visible surface facilitates the determination of the mounting position.

The sensor system is located behind the measuring surface (5). The integrated electronics are supplied with power by means of the connection cable (1). The cable gland (2) attaches the connection cable to the speed sensor and seals the speed sensor.

2.3 Function

The permanent magnetic field integrated in the speed sensor is changed by the rotating target wheel. The sensor system of the speed sensor records the change in the magnetic field and the integrated electronics transform these changes to one channel or dual channel square-wave signals. All signals are forwarded to the separate electronics via the connection cable.

The number of pulses measured (signal frequency) corresponds precisely to the number of teeth on the target wheel. The number of pulses is output in accordance with the multiplication factor (2, 4, 8; see Type code, → page 33).

The power supply for the speed sensor, the evaluation of the pulses and the establishment of the control circuit requires separate electronics.

2.4 Manufacturer's declaration

The manufacturer's declaration in accordance with EMC directive 2004/108/EC can be found on the Internet at www.lenord.de.

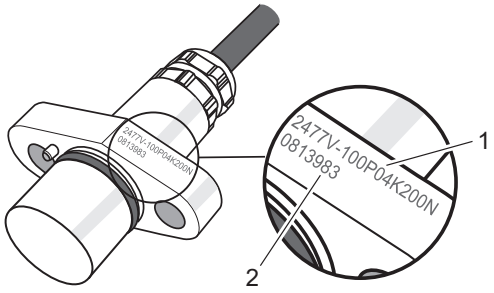
2.5 Scope of delivery

Delivery scope includes the following components:

- Speed sensor with connection cable and protective cap fitted, packed in a protective ESD bag
- These operating instructions

2.6 ID plate

The following information is provided on the speed sensor:



1 Type code
2 Serial number

English

2.7 Type code

	Signal pattern							
	V 2-channel square-wave signals shifted by 90°							
	X 2-channel square-wave signals shifted by 90° and their inversed signals							
		Module m						
		100 Module 1.00						
			Cable screen					
			L Connected to sensor housing					
			P Not connected to sensor housing					
				Factor				
				02 Multiplication factor 2				
				04 Multiplication factor 4				
				08 Multiplication factor 8				
					Cable outlet			
					K Cable gland			
					W Flexible conduit fitting			
					G Hose fitting			
						Cable length L		
						000 Cable length in cm		
							Customising	
							N Standard version	
							S Special version	
2477	_	_ _ _	_	_ _	_	_ _ _	_	

English

3 Prevention of damage and malfunctions

3.1 Notes for operators and manufacturers

Personnel training

- ▶ Make sure that the following requirements are met:
  - – Assembly, operation, maintenance and removal tasks are performed by trained and qualified skilled personnel or are checked by a responsible specialist.
  - – Personnel has received training in electromagnetic compatibility and in handling electrostatic-sensitive devices.
- ▶ Provide personnel with all applicable accident prevention and safety regulations.
- ▶ Make sure that personnel is familiar with all applicable accident prevention and safety regulations.

3.2 Modifications and conversions

Unauthorised modifications or conversions may damage the product.

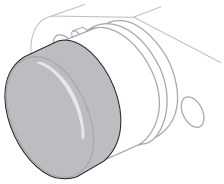
NOTICE Do not make any modifications or conversions to the product, with the exception of activities described in this documentation.

3.3 Sources of hazards

The speed sensor is a sensitive measuring instrument because the active, magnetic sensor element is located directly beneath the measuring surface. Mechanical damage can quickly cause the measurement system to fail.

3.3.1 Protective cap

The speed sensor is supplied with a protective cap to prevent damage to the sensitive measuring surface.



- ▶ Only remove the protective cap directly before installation.
- ▶ Keep the protective cap in a safe place for future use.
- ▶ If you are removing the speed sensor for future use, fit the protective cap immediately after removal.

3.3.2 Measuring surface

The speed sensor is highly magnetic on its measuring surfaces. When it is brought close to metal objects, it can quickly make contact with them. For example, the meas-

uring surface could be damaged if it touches the target wheel or as a result of other mechanical impact.

NOTICE Ensure that the measuring surface does not come in contact with other objects.

3.3.3 Air gap between measuring surface and target wheel

If the air gap, which means the clearance between the measuring surface and the target wheel is too great, the measurement signal can be lost.

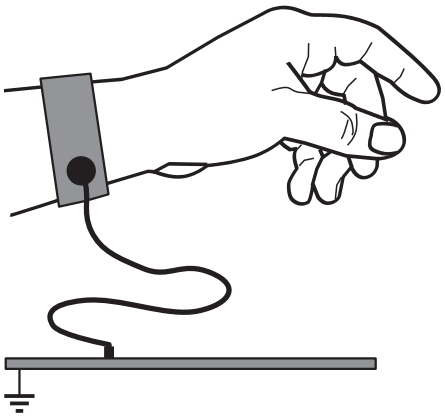
If the air gap is too small, the measuring surface may come in contact with the target wheel if this runs out of round.

▶ Ensure that the air gap between the measuring surface and the target wheel is **within the permissible range** (see table → page 39).

3.3.4 Electrostatic discharge

Electrostatic discharge can destroy the electronic components.

NOTICE Only touch the connector pins and connecting wires when wearing a suitable grounding device, such as an ESD wristband:



3.3.5 Cable gland

The cable gland protects the sensor from moisture and dust. Opening this connection may result in malfunctioning of the measuring electronics.

NOTICE Do not unscrew the cable gland.

3.3.6 Cable duct

The connector cable can be damaged if it is bent too sharply.

NOTICE Please note the minimum bend radius (see Technichal Data → page 44f).

3.3.7 Contamination

The accumulation of ferromagnetic particles between the measuring surface and the teeth of the measuring scale may mean that the speed sensor cannot clearly read the change from tooth to gap.

▶ Check the speed sensor regularly for contamination and clean it if necessary (*Cleaning* → page 42).

3.3.8 Target wheel

Suitable toothed wheels can be manufactured by Lenord + Bauer in accordance with customer specifications. If manufacturing these yourself, please note the following points:

- The target wheels must be manufactured using ferromagnetic steel with involute toothing, slotted toothing, or similar. Modules ranging from 1.0 to 3.5 can be used.
- Mechanical inaccuracies in the tooth interval, tooth shape and curvature impair measurement accuracy.

▶ So that the teeth do not erode, only use the toothed wheel as a target wheel.

3.3.9 Mounting position and direction of rotation

For speed sensors with 2 signals, phase-shifted by 90°, the counting direction is determined by the direction of rotation of the target wheel and the mounting position of the speed sensor.

ⓘ Verify that the bores in the mounting device have been carried out in accordance with the drilling plan (8.3 → page 47) while taking the direction of rotation of the target wheel into account.

3.3.10 Sealing

To seal the mounting device, the speed sensor is equipped with a sealing ring.

▶ The bore for mounting in the mounting device requires bevelling to avoid damaging the sealing ring and to aid insertion of the sensor.

▶ To ensure sufficient sealing, verify that the wall thickness of the mounting device is at least 5 mm.

▶ If feed-through holes are used for the mounting device, seal the screws with sealant.

3.4 Notes on electromagnetic compatibility

To improve the electromagnetic environment please observe the following installation advice:

▶ Only use connectors with a metal housing or with a housing made from metallised plastic and shielded cables.

▶ Place the shielding on the connector housing if included in the shielding concept.

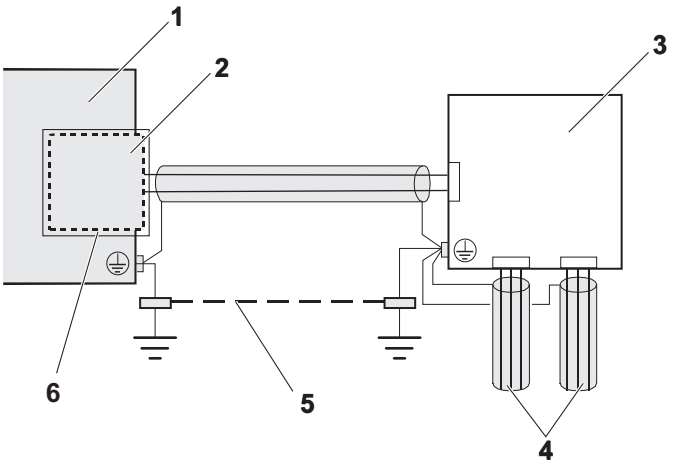
▶ Spread the shielding wide.

▶ Keep all unshielded lines as short as possible.

▶ Use large diameter grounding connections (for example, as a low induction ground strap or ribbon conductor) and keep them short.

▶ If there are potential differences between machine and electronic ground straps, make sure that no equalising currents can flow via the cable shielding. For this purpose, lay a large diameter voltage equalising cable or use cables with separate two-ply shielding.

With cables with separate two-ply shielding, spread the shielding on one side only.



1 Machine
2 GEL 2477
3 Evaluation electronics
4 Control lines
5 Voltage equalising cable (only in the case of extreme levels of interference)

▶ The speed sensor is part of a machine or machinery; include the voltage equalisation for the sensor in the overall shielding concept.

▶ Lay signal and control lines separately from the power cables. If this is not possible, use pairs of twisted and shielded wires and/or lay the encoder line in an iron pipe.

▶ Make sure that surge protective measures have been carried out externally (EN 61000-4-5).

4 Assembly

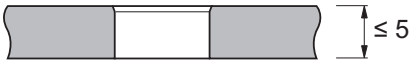
4.1 Safety instructions

NOTICE

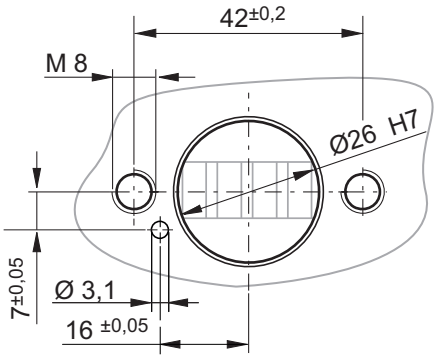
- Ensure that the measuring surface does not come in contact with other objects.
- Only touch the connector pins and connecting wires when wearing a suitable grounding device, such as an ESD wristband to avoid damaging the electronic components due to electrostatic discharge.

– For proper functioning, make sure that the air gap d between the measuring surface and target wheel will be within the permissible range after the speed sensor has been installed.
– For proper functioning, make sure that the speed sensor will be positioned correctly after it has been installed.
– To ensure sufficient sealing, verify that the wall thickness of the mounting device is at least 5 mm.
– The bore for mounting in the mounting device requires bevelling to avoid damaging the sealing ring and to aid insertion of the sensor.

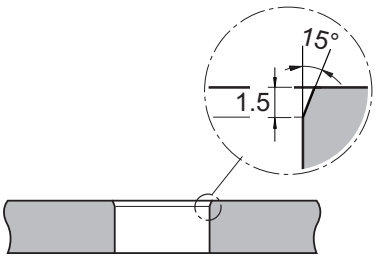
4.2 Preparing mounting device



2. Verify wall thickness of the mounting device.

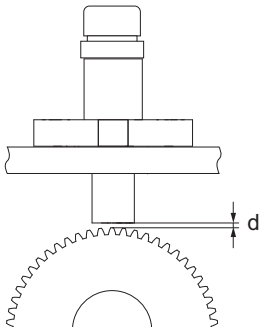


1. Make all necessary bores.



3. Bevel the bore for mounting.

English

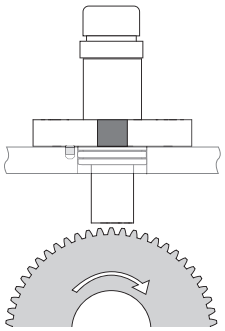


4. Verify compliance with the permissible air gap

The permissible air gap depends on the module of target wheel.

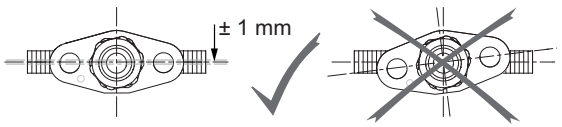
Air gap table

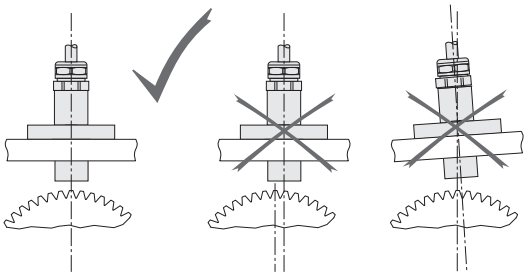
Module	D.P.	Permissible air gap **d**
1.0	25.4	0.4 to 1.0 mm (optimal 0.8 mm)



5. Check the subsequent mounting position

If the target wheel rotates in clockwise direction, the marked area should be visible.



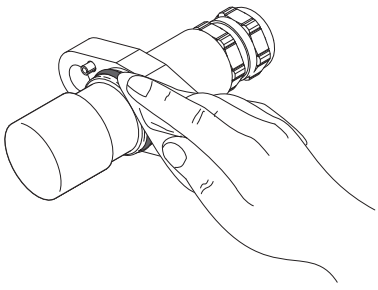


6. Check the subsequent mounting position

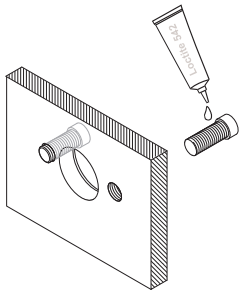
4.3 Mounting speed sensor

Tools and aids (not included in the delivery scope):

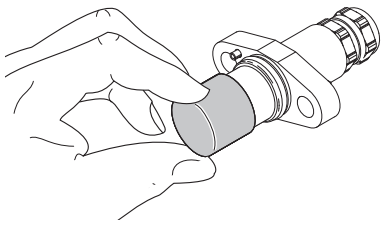
1. Torque wrench
2. 2 screws M8 x 20 EN ISO 4762 with washer and spring washer
3. Multi-purpose grease
4. Sealant for mounting screws if feed-through holes are used (recom.: Loctite 542).



1. Grease the sealing ring.



2. If feed-through holes are used, seal screws with sealant.

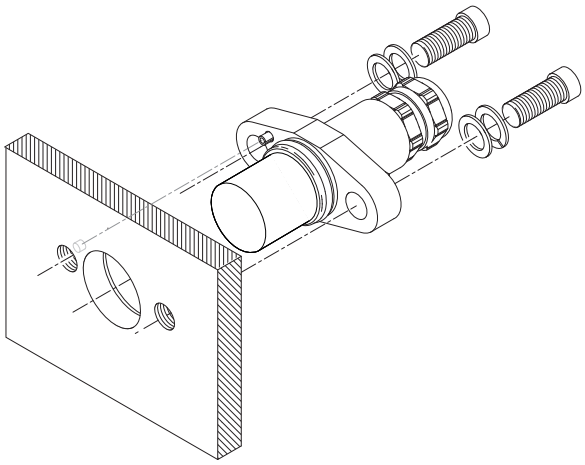


3. Remove the protective cap.

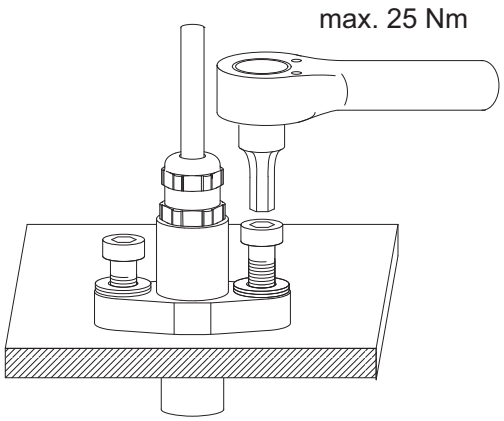
English

NOTICE Tighten the screws carefully in order to avoid damage or malfunctions.

Insert the speed sensor carefully into the mounting device. Ensure that the index pin slides into the bore provided.



4. Insert and secure the speed sensor with 2 screws, washers and spring washers.



5. Tighten both screws with a maximum torque of 25 Nm.

4.4 Laying the cable

NOTICE Note the minimum bending radius to avoid damaging the connection cable if bent too sharply (see Technichal Data → page 44f).

- ▶ Lay the cable while taking the notes on electromagnetic compatibility into account (→ page 36).
- ▶ Secure the cable as required to the mounting device.

4.5 Connecting and testing the sensor

- ▶ Check that all cables have been laid.
- ▶ Connect the speed sensor correctly in accordance with the connection assignment (→ page 41).
- ▶ Connect a suitable measuring instrument, for example, an oscilloscope.
- ▶ Turn the target wheel slowly and observe the output signal on the measuring instrument.

  If the speed sensor is working correctly, you will see a perfect square-wave signal (see section 8.4 → page 48).

English

5 Connection

The connection depends on the signal pattern of speed sensor.

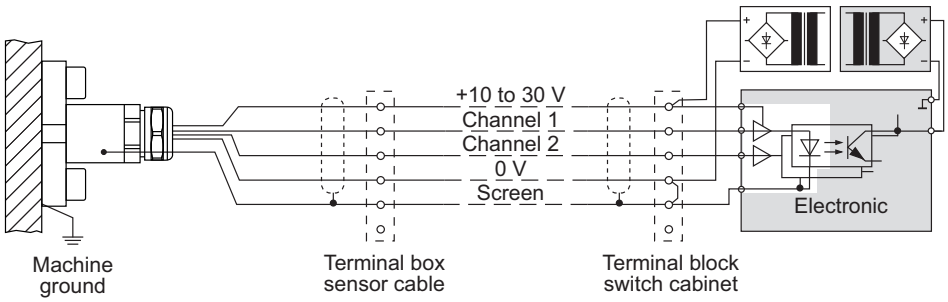
Connection assignment

Signal	V	X
Channel 1	yellow	yellow
Channel 2	white	white
Channel $\overline{1}$	-	black
Channel $\overline{2}$	-	brown
GND (0 V)	blue	blue
+ V_S (10…30 V DC)	red	red
Cable / screen	1 / 1	1 / 1

Power supply examples

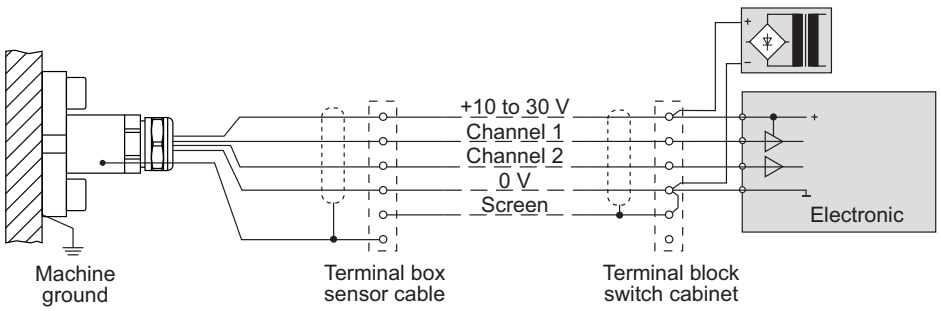
The supply concept supports either galvanic isolation or a shared power supply. In the case of standard sensors, the cable shielding is connected to the sensor tube.

1. Power supplies of speed sensor and evaluation electronics, as well as signal input, galvanically isolated (GEL 2477V...)



2. Shared power supply for speed sensor and evaluation electronics (GEL 2477V...)

   The signal input is not galvanically isolated, and the shielding is not attached throughout.



English

6 Information on handling

NOTICE

– Make sure that the measuring surface of the speed sensor cannot come into contact with other ferromagnetic objects.

– Only touch the connector pins and connecting wires when wearing a suitable grounding device, such as an ESD wristband to avoid damaging the electronic components due to electrostatic discharge.

6.1 Maintenance

The sensor contains no moving parts and is therefore largely maintenance-free.

▶ Regularly check the sensor for damage. Replace a damaged or faulty sensor.

▶ If necessary, change the connector (not included in the delivery scope). Remember that you need to shorten the connection cable.

6.2 Cleaning

▶ In case of contamination, clean the sensor using water or a non-corrosive cleaning agent. **Never** use a high-pressure cleaner.

▶ If the connection has been disconnected, prevent water, dirt or other substances entering the open parts.

6.3 Removing

▶ Disconnect the connection to the sensor and undo the connection cable.

▶ Undo and remove the two mounting screws.

▶ Carefully remove the sensor.

▶ If the sensor is still to be used, fit the protective cap to the sensor.

If the original protective cap is no longer available, make sure that comparable protection is provided for the measuring surface.

6.4 Disposal

▶ Dispose of a faulty sensor in accordance with regional regulations for electrical and electronic equipment.

7 Troubleshooting

Fault	Possible causes	Remedy
Output signal is non-existent	Electrical connection faulty	▶ Check that all electrical connections between the sensor and the power supply and evaluation electronics are correct and that the contacts are secure and dry.
	Wrong air gap between measuring surface and target wheel	▶ Check that the required value is met in all (climatic) conditions, valid for one full rotation of the wheel. ▶ Check whether the sensor is mounted correctly, i. e. it is centrally arranged to the target wheel, and it is not tipped (see assembly drawing, → page 47) ▶ Use a torque wrench to check that the mounting screws on the sensor flange are tightened with a torque of 25 Nm.
	Measuring surface and/ or target wheel damaged	▶ Replace the damaged component. ▶ Determine the cause of the damage and remedy it.
Counting direction is not correct	Assignment of channels interchanged	▶ Check the connections of the channels and interchange them if necessary.
	Mounting position of the sensor does not correspond with the direction of rotation of the target wheel.	▶ Check that the mounting position of the sensors (index pin) and the direction of rotation of the target wheel correspond with the assembly drawing (→ page 47). Otherwise, remove the sensor and complete boring in accordance with the assembly drawing.

8 Appendix

8.1 Technichal Data

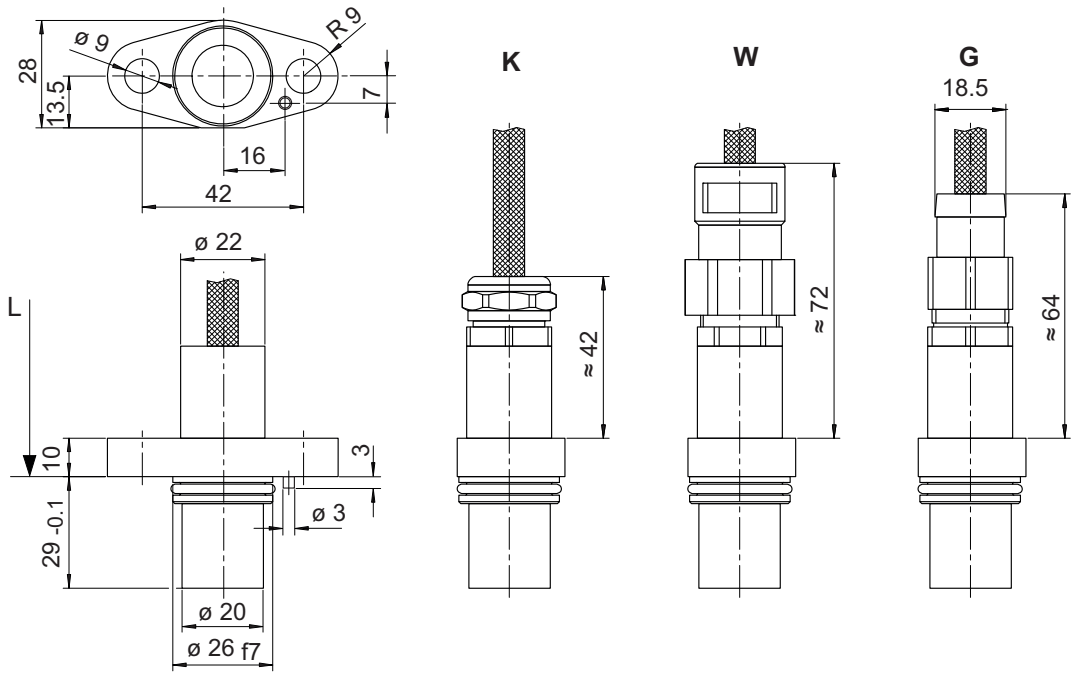
Signal pattern	**V**	**X**
Electrical data		
Supply voltage V_S (reverse polarity protected)	10 to 30 V DC	
Current consumption per channel I_S (without load)	≤ 50 mA	
Output signal (short circuit-proof)	Square-wave signals	
Output signal level high(1)	≥ V_S - 0.8 V	
Output signal level low (1)	≤ 0.5 V	
Output current per channel	≤ 20 mA	
Input frequency target wheel	0 to 25 kHz	
Output frequency (2)	0 to 50 kHz / 0 to 100 kHz / 0 to 200 kHz	
Duty (depends on measuring scale and air gap)	50% ± 30%	
Phase shift	Typ. 90°	
Slew rate (2 m cable)	≥ 10 V/µs	
Electromagnetic compatibility	Rail vehicles (EN 50121-3-2) Industrial applications (EN 61000-6-1 to 4)	
Insulation	500 V AC (EN 60439-1)	

(1) Output signal level depends on output current and temperature

(2) Max. value of output frequency belongs to multiplication factor (2x, 4x, 8x) and is also dependent on cable length, load and temperature.

Signal pattern	**V**	**X**
Mechanical data		
Module m target wheel	1.00 (D.P. = 25.4)	
Permissible air gap	0.8 mm (0.4 to 1.0 mm)	
Width of target wheel	≥ 10 mm (smaller ones on request)	
Form of target wheel	Involute gear as per DIN 867, slotted disk (on request)	
Material of target wheel	Ferromagnetic steel	
Operating and ambient temperature	-40 °C to +120 °C	
Storage temperature	-40°C to +120 °C	
Protection class	IP 68	
Vibration resistance	EN 61373 cat. 3	
Shock resistance	EN 61373 cat. 3	
Type test	EN 50155	
Housing material sensor	Stainless steel	
Weight sensor (2 m cable, without connector)	Approx. 500 g	
Electrical connection		
Cable	Cable halogen free and screened (specification on request), cable outlet straight or on the side	
Cable length	≤ 100 m	
Cable diameter	8.1 mm	
Cable cross section	6 x 1.0 mm^2	
Bending radius static / dynamic	24 mm / 41mm	

8.2 Scale drawing



All dimensions stated in mm (≈ approximate dimension) general tolerance DIN ISO 2768 medium

L Cable length

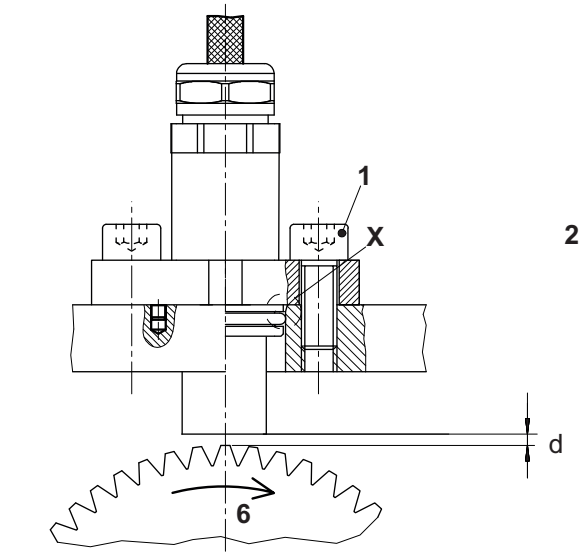
K Cable gland M20 x 1.5

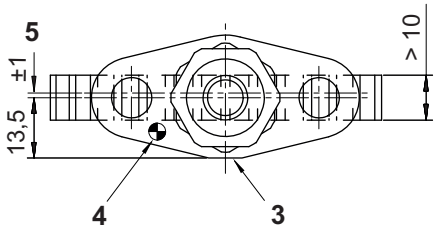
W Flexible conduit fitting nominal width DN 12

G Hose fitting nominal width DN 18

English

8.3 Assembly drawing and drilling plan





X Bevelling

d Permissible air gap (see table → page 39)

1 Mounting screw (recommended: M8 x 20, EN ISO 4762)

2 Sealing ring 21 x 2.5, NBR

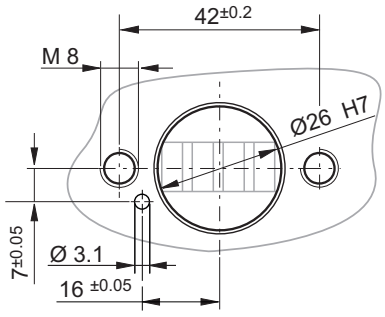
3 Visible surface(1)

4 Index pin

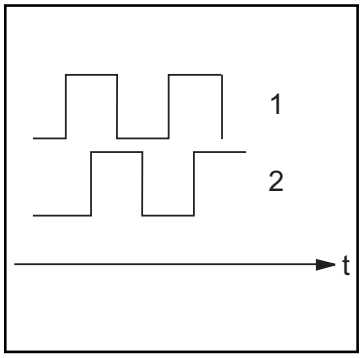
5 Axial offset

6 Direction of rotation of target wheel: forward

Drilling plan



Signal for forward direction

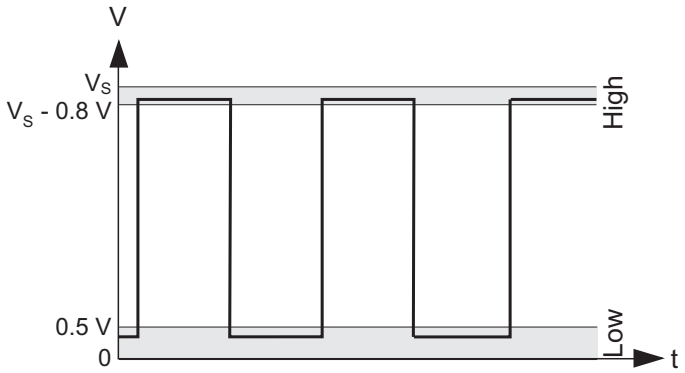


(1) With view on the visible surface the signals are output in forward direction when the target wheel rotates clockwise.

English

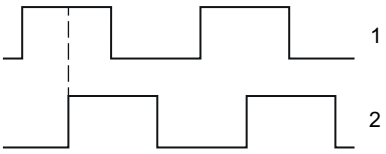
8.4 Output signals

8.4.1 Output level for signal pattern V / X

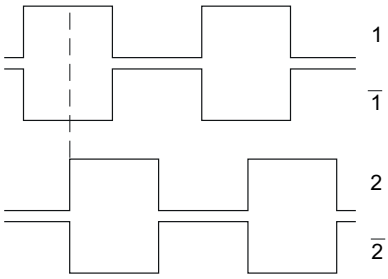


8.4.2 Signal pattern

V (V_S: 10 to. 30 V DC)



X (V_S: 10 to 30 V DC)



Explanation

1, 2 = Channel 1, cheannel 2

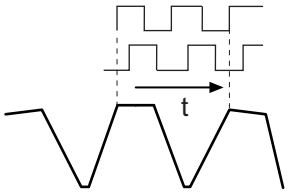
$\overline{1}$, $\overline{2}$ = inversed channel

V_S = supply voltage

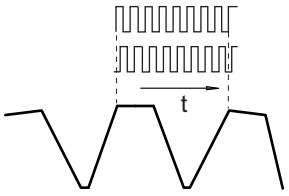
Depending on multiplication factor the following signals are output:

Output signal

Multiplication factor 2



Mulitplication factor 8



English